

1. Wyjaśnij co oznacza skrót TCP ?

.....

.....

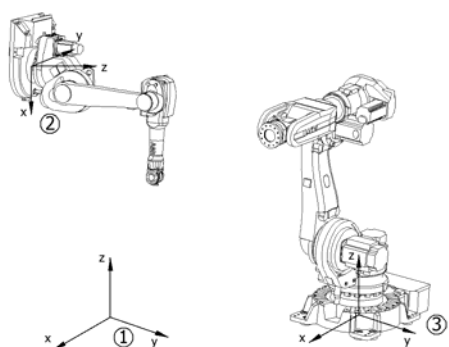
2. Podaj znane Ci sposoby definiowania TCP ?

.....

.....

.....

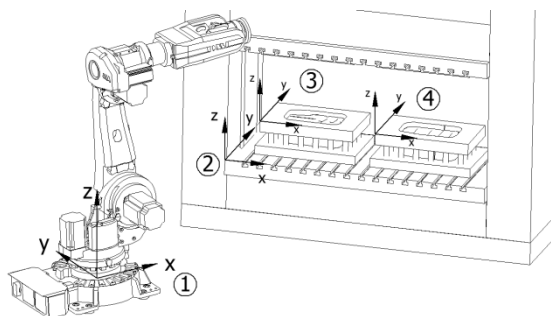
3. Podpisz zaprezentowane układy współrzędnych ?



1 _____

2 _____

3 _____



1 _____

2 _____

3 _____

4 _____

4. Wyjaśnij co oznaczają argumenty funkcji ruchu liniowego:

MoveL [\Conc] ToPoint [\ID] Speed [\V][\T] Zone [\Z][\Inpos] Tool [\WObj];

Argumenty:

[\Conc]

ToPoint

[\ID]

Speed

[V]	
[T]	
Zone	
[Inpos]	
Tool	
[WObj]	

5. Które z powyższych parametrów to parametry opcjonalne:

.....

6. Napisz jaki będzie efekt wykonania poniższych funkcji

MoveC p5, p6, v2000, fine \Inpos := inpos50, grip3;

.....

MoveJ *, v2000\V:=2200, z40 \Z:=45, grip3;

.....

7. Na czym polega interpolacja w ścieżek narożnych, wyjaśnij z użyciem przykładowego rysunku

8. Podaj jedną funkcję języka RAPID pozwalającą na wykorzystanie sygnału zewnętrznego.

.....

9. Wymień typy danych używane w języku RAPID

.....

10. Podaj przykładowy program w języku RAPID wykorzystujący przerwania (TRAP)

.....
